



(11) **EP 0 914 838 A1**

(12) **DEMANDE DE BREVET EUROPEEN**

(43) Date de publication:
12.05.1999 **Bulletin 1999/19**

(51) Int Cl.⁶: **A61M 25/00, A61B 1/005**

(21) Numéro de dépôt: **98402711.0**

(22) Date de dépôt: **30.10.1998**

(84) Etats contractants désignés:
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE
Etats d'extension désignés:
AL LT LV MK RO SI

(72) Inventeur: **Amor, Max**
54000 Nancy (FR)

(74) Mandataire: **Laget, Jean-Loup**
Cabinet Loyer,
78, avenue Raymond Poincaré
75116 Paris (FR)

(30) Priorité: **30.10.1997 FR 9713636**

(71) Demandeur: **MEDICORP S.A.**
54600 Villers-lès-Nancy (FR)

(54) **Poignée pour catheter**

(57) Poignée pour cathéter, comportant un système de repérage par index lisibles dans une fenêtre.

La fenêtre 11 est disposée sur la poignée 1, et les index sont portés par une molette 10 pivotant sur un axe perpendiculaire à l'axe du cathéter.

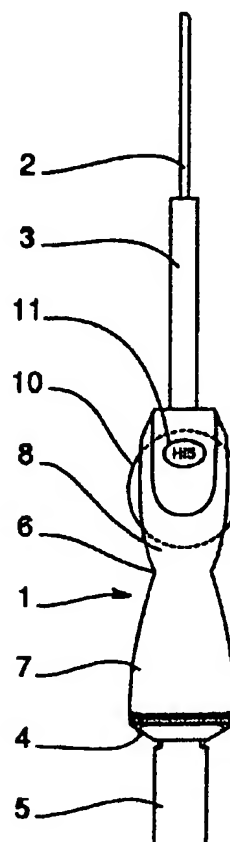


FIG.1

EP 0 914 838 A1

Description

[0001] L'invention concerne une poignée pour cathéter, en particulier pour cathéter d'électrophysiologie.

[0002] Un cathéter d'électrophysiologie comporte usuellement un corps de cathéter portant à son extrémité proximale un raccord et à son extrémité distale une partie souple, sur laquelle sont disposées plusieurs électrodes, par exemple annulaires. Ces électrodes sont prévues pour faire des mesures de potentiel, par exemple, en étant appliquées contre la paroi intérieure du cœur ou d'un vaisseau. Elles peuvent aussi être utilisées pour la destruction de certains tissus par électroablation ou radio-fréquence.

[0003] Le raccord du cathéter comporte à sa partie opposée au corps du cathéter, un connecteur électrique assurant la liaison entre d'une part les conducteurs disposés dans le cathéter et aboutissant aux électrodes, et d'autre part les conducteurs extérieurs aboutissant aux appareils de mesure.

[0004] Pour indiquer la position de l'extrémité distale du cathéter, le document US-5.489.275 prévoit de disposer sur le raccord du cathéter une bague cylindrique, coaxiale au cathéter, et munie d'une fenêtre. Lorsque la bague est déplacée en rotation, la fenêtre se déplace devant des index qui correspondent chacun à une position identifiée de l'extrémité distale du cathéter. Ainsi, lorsque le cathéter a été mis dans une position identifiée, l'opérateur fait pivoter la bague jusqu'à ce que la fenêtre soit devant l'index correspondant à la position identifiée. L'inconvénient de cette disposition coaxiale d'une bague cylindrique est dû à la position variable de la fenêtre, qui n'est pas toujours sur le côté du raccord du cathéter le plus visible par l'opérateur.

[0005] Un but de l'invention est de proposer une poignée de cathéter pour faciliter la visibilité d'un index de repérage sur sa face visible par l'opérateur.

[0006] Dans les cathéters orientables, un dispositif de commande permet d'assurer l'orientation de l'extrémité distale du cathéter. Ce dispositif porte une indication graduée, plus ou moins précise, liée à la position du dispositif de commande.

[0007] Un autre but de l'invention est de proposer une poignée pour cathéter orientable, qui permette l'affichage d'un index de repérage de la position de l'extrémité distale du cathéter, par exemple sa courbure ou sa position angulaire.

[0008] L'invention a pour objet une poignée pour cathéter, comportant un système de repérage par index lisibles dans une fenêtre, caractérisée en ce que la fenêtre est disposée sur la poignée, et les index sont portés par une molette pivotant sur un axe perpendiculaire à l'axe du cathéter. Ainsi, la ou les fenêtres sont toujours situées aux mêmes endroits par rapport à la poignée, ce qui facilite leur visibilité par l'utilisateur.

[0009] Selon d'autres caractéristiques :

- la poignée présente un évidement dans lequel est

logée la molette, les index portés par la molette défilant sous la fenêtre ;

- la poignée présente une deuxième fenêtre et les index sont portés par les deux faces de la molette, pour assurer la réversibilité de la poignée ;

- la molette est indépendante de la commande d'orientation du cathéter et le système de repérage donne une information de position de l'extrémité distale du cathéter ;

- une liaison mécanique est prévue entre la molette et la commande d'orientation du cathéter, et le système de repérage donne une information angulaire de l'extrémité distale de la partie orientable du cathéter par rapport à l'extrémité distale du corps du cathéter ou une indication sur la courbure de l'extrémité distale du cathéter.

[0010] D'autres caractéristiques ressortent de la description qui suit faite avec référence aux dessins annexés dans lesquels :

- la Figure 1 est une vue de dessus d'un premier mode de réalisation d'une poignée pour cathéter, selon l'invention ;

- la Figure 2 est une vue de côté de la poignée pour cathéter de la Figure 1 ;

- la Figure 3 est une vue en perspective d'un support de molette pour poignée pour cathéter selon la Figure 1 ;

- la Figure 4 est une vue en plan d'une molette pour poignée pour cathéter selon la Figure 1 ;

- la Figure 5 est une vue de dessus d'un deuxième mode de réalisation d'une poignée pour cathéter, selon l'invention ;

- la Figure 6 est une vue de côté de la poignée pour cathéter selon la Figure 5.

[0011] Sur la Figure 1, la poignée 1 pour cathéter se trouve à l'extrémité proximale d'un cathéter 2. Elle porte à l'avant un manchon 3 de protection du cathéter au voisinage de la poignée 1, et à l'arrière un connecteur électrique 4 pour assurer la liaison entre d'une part les conducteurs intérieurs au cathéter et venant des électrodes disposées à l'extrémité distale du cathéter, et d'autre part les conducteurs extérieurs au cathéter, logés dans une gaine 5, et reliés aux appareils de mesure et/ou d'enregistrement d'un électrocardiogramme par exemple.

[0012] La poignée 1 présente une partie centrale étroite 6, à l'arrière une partie sensiblement tronconique

7, et à l'avant une partie galbée 8 aplatie. Cette partie galbée 8 présente un évidement central 9, visible sur la Figure 2, dans lequel sont logés une molette 10 (Figure 4) et son support 13 (Figure 3). La molette 10 est disposée dans l'évidement central 9, et son diamètre est supérieur à la largeur de la partie avant galbée 8 de la poignée 1, de sorte que la molette 10 dépasse latéralement de part et d'autre de la partie avant 8 de la poignée. La partie avant 8 de la poignée 1 présente une fenêtre 11, sensiblement dans l'axe de la poignée, au dessus de la molette 10, et vers l'avant de la poignée 1. Cette fenêtre 11 permet de voir les index inscrits sur la molette 10, et qui défilent sous la fenêtre 11 lorsque la molette 10 est actionnée en rotation par la main de l'opérateur agissant sur les parties de la molette 10 qui dépassent latéralement de part et d'autre de la partie avant 8 de la poignée 1.

[0013] Sur la Figure 2, la poignée 1 apparaît constituée de deux moitiés séparées par un plan médian 12. Les mêmes références désignent les mêmes parties que sur la Figure 1.

[0014] Sur la Figure 3, le support 13 de la molette 10 comporte un fond 14 et deux bordures en arc de cercle 15 et 16. Au centre du fond 14 est disposé un pivot 17, et sur le fond, à côté du pivot 17, est prévu un ergot 18. Le support 13 de molette est destiné à s'encliqueter dans la partie avant 8 de la poignée 1 et à recevoir la molette 10, centrée sur le pivot 17 et pivotant à l'intérieur des bordures 15, 16 en arc de cercle.

[0015] Sur la Figure 4, la molette 10 se présente comme une roue munie de reliefs sur sa périphérie. Elle comporte un orifice central 19 destiné à recevoir le pivot 17 du support 13. Autour de cet orifice central 19, et rayonnant vers l'extérieur, sont disposées des encoches 20 destinées à coopérer avec l'ergot 18 pour immobiliser la molette 10 dans des positions correspondant à la présence des index sous la fenêtre 11 de la poignée 1. Sur la surface de la molette 10, en regard des encoches 20, sont disposés des index d'identification de la position de l'extrémité distale du cathéter, par exemple. Un index est par exemple HIS pour indiquer la présence de l'extrémité distale du cathéter dans le faisceau de His. Les autres index correspondent par exemple à la présence de l'extrémité distale du cathéter dans l'oreillette droite, dans le ventricule droit, et ainsi de suite.

[0016] Pour assurer la réversibilité de la poignée 1, chacune des deux moitiés de la poignée (Figure 2) peut présenter une fenêtre telle que 11. Le support 13 de molette peut alors présenter une fenêtre 21 correspondant à la fenêtre 11 et la molette 10 peut porter des index sur ses deux faces.

[0017] Dans ce premier mode de réalisation, la molette 10, dont l'axe de rotation est perpendiculaire à l'axe du cathéter dans la poignée 1, est mise en position par l'opérateur pour garder une information. Cette information correspond par exemple à la position de l'extrémité du cathéter. Cette information est utile à l'opérateur, notamment lorsqu'il y a simultanément plusieurs cathéters

dans un coeur.

[0018] Dans ce premier mode de réalisation, la molette est indépendante de la commande d'orientation de l'extrémité distale du cathéter. Le système de repérage de position constitué par la molette 10 et ses index sert d'aide-mémoire à l'opérateur.

[0019] Sur les Figures 5 et 6, la poignée 1 du cathéter 2 a une forme plus allongée que sur la Figure 1. Elle est cependant réalisée en deux moitiés séparées par un plan médian 12, et elle présente à sa partie avant un évidement central 9, et une fenêtre 11 pour l'observation des index marqués sur la molette 10.

[0020] Dans le deuxième mode de réalisation correspondant aux Figures 5 et 6, le cathéter présente un corps de cathéter ou partie non orientable du cathéter, et à l'extrémité distale de ce corps, une partie souple de cathéter, ou partie orientable du cathéter.

[0021] Les index portés par la molette 10 sont des indications angulaires correspondant à l'orientation de l'extrémité distale de la partie souple du cathéter par rapport à l'extrémité distale du corps du cathéter ou des indications de la courbure du tube distal ou de la partie distale du cathéter.

[0022] Dans ce deuxième mode de réalisation, une liaison mécanique est prévue entre la molette 10 et le moyen de commande de l'orientation de l'extrémité distale de la partie souple du cathéter. De cette manière, l'information fournie par la molette 10 est corrélée à l'orientation de l'extrémité distale de la partie souple du cathéter. Cette orientation est définie comme l'angle formé par la tangente à l'extrémité distale de la partie souple du cathéter et la tangente à l'extrémité distale du corps du cathéter ou comme la courbure de la partie distale du cathéter.

[0023] Ainsi, la poignée 1 de cathéter est munie d'un système de repérage de la position de l'extrémité distale du cathéter. Ce système est constitué par une molette 10, logée dans une poignée 1, susceptible de pivoter autour de son axe, et dotée d'index sur l'une au moins de ses faces. Ces index peuvent être des signes, des symboles, des chaînes de caractères compréhensibles par l'opérateur. Ces index sont visibles par au moins une fenêtre de la poignée 1. Lorsqu'il y a deux fenêtres dans la poignée 1, elles permettent d'observer simultanément les deux faces de la molette et d'y voir les mêmes index.

[0024] La position angulaire de la molette 10 correspond à une indication utile à l'opérateur. Cette indication peut être l'endroit du coeur ou d'une artère dans lequel est située l'extrémité distale du cathéter. Elle peut être aussi l'angle formé par la tangente à l'extrémité distale du corps de cathéter (ou partie non orientable du cathéter) et la tangente à l'extrémité distale de la partie souple du cathéter (ou partie orientable du cathéter).

Revendications

1. Poignée pour cathéter, comportant un système de

repérage par index lisibles dans une fenêtre, caractérisée en ce que la fenêtre (11) est disposée sur la poignée (1), et les index sont portés par une molette (10) pivotant sur un axe perpendiculaire à l'axe du cathéter.

5

2. Poignée selon la revendication 1, caractérisée en ce que la poignée (1) présente un évidement (9) dans lequel est logée la molette (10), les index portés par la molette (10) défilant sous la fenêtre (11). 10
3. Poignée selon la revendication 2, caractérisée en ce que la poignée (1) présente une deuxième fenêtre et les index sont portés par les deux faces de la molette (10), pour assurer la réversibilité de la poignée (1). 15
4. Poignée selon la revendication 2, caractérisée en ce que la molette (10) est indépendante de la commande d'orientation du cathéter et le système de repérage donne une information de position de l'extrémité distale du cathéter. 20
5. Poignée selon la revendication 2, caractérisée en ce que une liaison mécanique est prévue entre la molette (10) et la commande d'orientation du cathéter, et le système de repérage donne une information angulaire de l'extrémité distale de la partie orientable du cathéter par rapport à l'extrémité distale du corps du cathéter ou une indication sur la courbure de l'extrémité distale du cathéter. 25 30

35

40

45

50

55

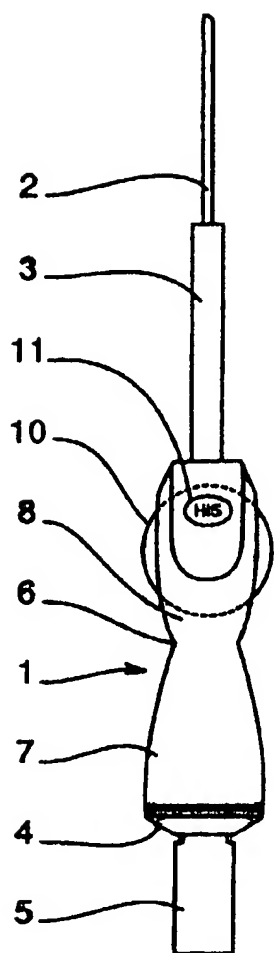


FIG. 1

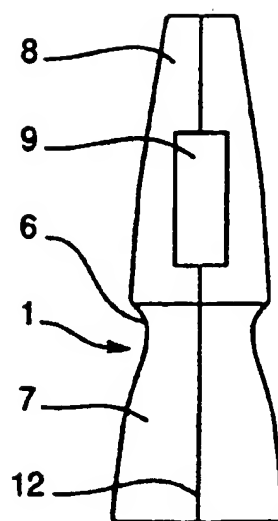


FIG. 2

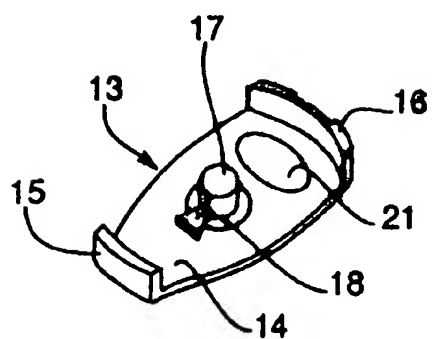


FIG. 3

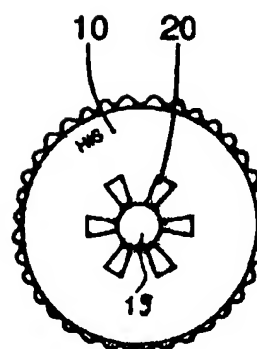


FIG. 4

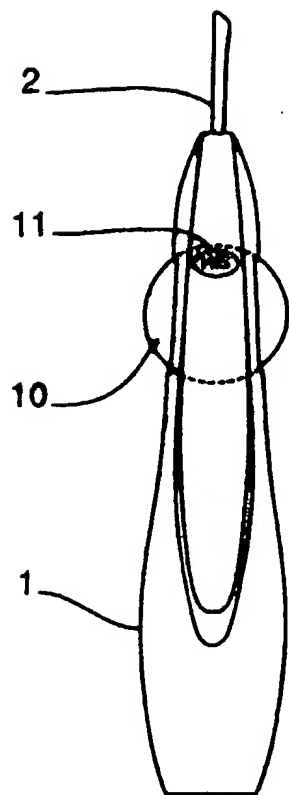


FIG. 5

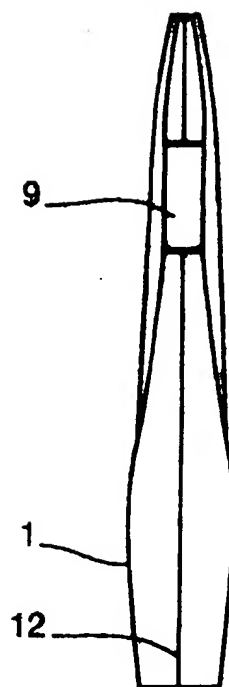


FIG. 6



Office européen
des brevets

RAPPORT DE RECHERCHE EUROPEENNE

Numéro de la demande

EP 98 40 2711

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS			
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	Revendication concernée	CLASSEMENT DE LA DEMANDE (Int.Cl.6)
D, Y	US 5 489 275 A (THOMPSON) 6 février 1996 * abrégé * * colonne 3, ligne 10 - ligne 41 * * colonne 4, ligne 56 - ligne 65 * * figures 2, 14 * ---	1-5	A61M25/00 A61B1/005
Y	WO 88 03035 A (TITAN MEDICAL) 5 mai 1988 * page 11, ligne 32 - page 12, ligne 7 * * figure 1 * ---	1-4	
Y	EP 0 790 066 A (LUNDQUIST) 20 août 1997 * colonne 12, ligne 20 - ligne 36 * * figure 1 * ---	1,5	
A	US 4 397 091 A (GUSTAVSSON, CURELARU, LINDER) 9 août 1983 * colonne 3, ligne 12 - ligne 24 * * colonne 3, ligne 40 - ligne 47 * * figure 1 * * figure 4 * ---		
A	US 5 309 902 A (KEE AND AL.) 10 mai 1994 * colonne 7, ligne 5 - ligne 41 * * colonne 11, ligne 46 - ligne 64 * * figures 1-4 * -----		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.Cl.6) A61M A61B A61N
Le présent rapport a été établi pour toutes les revendications			
Lieu de la recherche LA HAYE		Date d'achèvement de la recherche 8 février 1999	Examineur Mary, C
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire		T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet antérieur, mais publié à la date de dépôt ou après cette date D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant	

EPO FORM 1503 03/82 (P04C02)

**ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE EUROPEENNE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET EUROPEEN NO.**

EP 98 40 2711

La présente annexe indique les membres de la famille de brevets relatifs aux documents brevets cités dans le rapport de recherche européenne visé ci-dessus.

Lesdits membres sont contenus au fichier informatique de l'Office européen des brevets à la date du

Les renseignements fournis sont donnés à titre indicatif et n'engagent pas la responsabilité de l'Office européen des brevets.

08-02-1999

Document brevet cité au rapport de recherche	Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
US 5489275 A	06-02-1996	EP 0792172 A	03-09-1997
		WO 9614891 A	23-05-1996
WO 8803035 A	05-05-1988	AU 1042788 A	25-05-1988
EP 790066 A	20-08-1997	AU 660444 B	29-06-1995
		AU 1085892 A	20-08-1992
		AU 690731 B	30-04-1998
		AU 3295195 A	25-01-1996
		CA 2061215 A	16-08-1992
		EP 0521595 A	07-01-1993
		JP 7255855 A	09-10-1995
		US 5315996 A	31-05-1994
		US 5322064 A	21-06-1994
		US 5329923 A	19-07-1994
		US 5454787 A	03-10-1995
		US 5477856 A	26-12-1995
		US 5685868 A	11-11-1997
		US 5228441 A	20-07-1993
US 4397091 A	09-08-1983	SE 431062 B	16-01-1984
		AT 8578 T	15-08-1984
		EP 0050606 A	28-04-1982
		SE 8007400 A	23-04-1982
US 5309902 A	10-05-1994	AU 3521097 A	13-11-1997
		AU 3521197 A	06-11-1997
		AU 3521297 A	06-11-1997
		AU 678552 B	05-06-1997
		AU 4112293 A	29-11-1993
		BR 9306287 A	03-06-1997
		CA 2134123 A	11-11-1993
		EP 0637257 A	08-02-1995
		JP 7508192 T	14-09-1995
		MX 9302387 A	31-05-1994
		WO 9321981 A	11-11-1993
		US 5738091 A	14-04-1998

EPO FORM P0460

Pour tout renseignement concernant cette annexe : voir Journal Officiel de l'Office européen des brevets, No.12/82